S1 1 PN="59-307" ?t 1/5/1

1/5/1 ← DIALOG(R) File 347: JAPIO

(c) 2000 JPO & JAPIO. All rts. reserv.

01481707 **Image available**
DISTANCE MEASURING APPARATUS

PUB. NO.: **59-193307** [JP 59193307 A] PUBLISHED: November 01, 1984 (19841101)

INVENTOR(s): KAWABATA TAKASHI

MATSUMURA SUSUMU TSUNEKAWA TOKUICHI

SATO YUICHI

APPLICANT(s): CANON INC [000100] (A Japanese Company or Corporation), JP

(Japan)

APPL. NO.: 58-068650 [JP 8368650] FILED: April 18, 1983 (19830418)

INTL CLASS: [3] G01C-003/00; G02B-007/11; G03B-003/00

JAPIO CLASS: 46.1 (INSTRUMENTATION -- Measurement); 29.1 (PRECISION

INSTRUMENTS -- Photography & Cinematography); 29.2 (PRECISION

INSTRUMENTS -- Optical Equipment)

JAPIO KEYWORD: R097 (ELECTRONIC MATERIALS -- Metal Oxide Semiconductors,

MOS); R098 (ELECTRONIC MATERIALS -- Charge Transfer Elements,

CCD & BBD)

JOURNAL: Section: P, Section No. 341, Vol. 09, No. 58, Pg. 3, March

14, 1985 (19850314)

ABSTRACT

PURPOSE: To enable automatic measurement of distance accurately by arranging a system not affected by any close-range view depending on results of distance measurements at a plurality of measuring points in addition to an average multipoint distance measurement so as to adopt result values of measuring distance at the medium points.

CONSTITUTION: Reflected lights by scanning on the surface of an object to be photographed move over light receiving sections from 22->23, 24->25, 26->27 corresponding to the shifting of optical points (distance measuring sections) 19-21. Light current of a line 28 much initially changes to increase in the light current of a line 29 and change in the quantity of light from the light receiving section 22->23 is converted into increase in the current from the line 42->43. Current flows to a line 44 corresponding to the quantity of light received at ight receiving sections 22, 24 and 26 and to a line 45 corresponding to the quantity of light received at the light receiving sections 23, 25 and 27 and the output of measuring distance averaged at three points is obtained with a comparator 48, the distance measurement outputs at two of three points with comparators 49-51 while that at the center with a comparator 52 is determined. These outputs are ORed with an OR gate 53 and H is outputted to a terminal 54 through focusing quick, namely, close by scanning. Thus, the automatic distance measurement is stopped in the course of the scanning to adjust the focusing.

```
(c) 2001 EPO. All rts. reserv.
4837866
Basic Patent (No, Kind, Date): JP 59193307 A2 841101 <No. of Patents: 007>
 DISTANCE MEASURING APPARATUS (English)
Patent Assignee: CANON KK
Author (Inventor): KAWABATA TAKASHI; MATSUMURA SUSUMU; TSUNEKAWA TOKUICHI;
   SATOU YUUICHI
IPC: *G01C-003/00; G02B-007/11; G03B-003/00
JAPIO Reference No: *090058P000003;
Language of Document: Japanese
Patent Family:
   Patent No
               Kind Date
                             Applic No
                                         Kind Date
   JP 59193307
               A2 841101
                             JP 8368650
                                        A 830418
                                                     (BASIC)
   JP 59193406 A2 841102
                           JP 8368641
                                              830418
                                         Α
   JP 59193407 A2 841102
                            JP 8368643
                                              830418
                                        А
   JP 59193408 A2 841102
                            JP 8368656 A
                                              830419
   JP 91039288 B4 910613
                            JP 8368643 A
                                              830418
   JP 93017484 B4 930309 JP 8368650 A
                                              830418
   US 4575211 A
                    860311
                            US 601054
                                        Α
                                              840416
Priority Data (No, Kind, Date):
   JP 8368650 A 830418
   JP 8368641 A 830418
   JP 8368643 A 830418
   JP 8368656 A 830419
```

DIALOG(R) File 345: Inpad Fam. & Legal Stat

19 日本国特許庁 (JP)

①特許出願公開

⑩公開特許公報(A)

昭59-193307

Int. Cl.³
 G 01 C 3/00
 G 02 B 7/11

識別記号

庁内整理番号 6960--2 F 7448-2 H

❸公開 昭和59年(1984)11月1日

発明の数 1 審査請求 未請求

(全 4 頁)

9)測距装置

G 03 B

②特 願 昭58-68650

3/00

②出 願 昭58(1983) 4 月18日

⑩発 明 者 川端隆

川崎市高津区下野毛770番地キャノン株式会社玉川事業所内

@発 明 者 松村進

川崎市高津区下野毛770番地キャノン株式会社玉川事業所内

⑩発 明 者 恒川十九一

川崎市高津区下野毛770番地キャノン株式会社玉川事業所内

⑩発 明 者 佐藤雄一

川崎市高津区下野毛770番地キャノン株式会社玉川事業所内

勿出 願 人 キヤノン株式会社

東京都大田区下丸子 3 丁目30番 2 号

個代 理 人 弁理士 丸島儀一

明 細 物

1. 発明の名称

测距装置

2. 特許請求の範囲

複数視野による脳距炎盤において全複数視野平均の測距値と中央部視野の測距値と複数の視野の 多数の組合せによる測距値の最も最近に近い方を 測距値として出力する測距後間。

3. 発明の静細な説明

本体は測距装置特にカメラ用の測距装置に関するものである。

被 従来この職の装置は、御距視野が狭くて複写体 が該視野から外れてしまう事があつた。

又広い測距視野を用いた場合は、背景等の複数 距離の被写体の混入による鏡湖距が起こつた。

この改良のため複数視野の測距結果を用いたものでも最至近等々単純な選択を用いた場合は、前 最等々の結果による誤測距が発生する事が有つた。

本体は上述従来例の欠点を除去すると同時に演算機能をセンサーに組み込む事を容易になつた。

第1図は本体の作動例で、右側に複写体例、左 餌にその前後関係及び本体の測距結果を左側の矢 印で、右側に従来の平均測距例をAで、最至近結 果をMで、中央部のみの測距例をCで示す。

即ち1-1に示す様に平担な投写体面では全て同じ結果となる。しかし1-2に示す様に中央近場合 (背景)が有った人には、平均的被では背景に引っばられて複写体が前ピンになってしまう。

牧 又1-3に示す様に中央に復写体の有る場合は やはり平均測距では前ピンになつてしまう。

逆に前型をアレンジのため入れた場合は1-4 に示す様に最至近を優先する測距では、その前景 に引つばられ、後ピンになつてしまり。

又2人を撥る場合には1~5に示す様に中央部 測距では背景を測距し、又平均的測距においても 被 背景により複写体が前ピンになつてしまつた。

この為本体では、平均的多点測距に加えて、複数測距点での測距結果により1-2,1-5に示す場合に対応しかつ複数枚に1-4に示す様を単

数,の近景に影響されない系を構成し、加えて1~3 に示す様に中央部の測距結果は重視して採用する と言う系により正確な自動測距を実現する物である。

前記の目的の為本案では以下の構成を採つた。 第2図は本案の実施例で11の発光表子及び12 の光学部材により若干角度差を有する13,14 15の3ビームを若干の上下差と供に技光を被写 体に向かつて行ない被写体面に3図に示す様な抜 光を行なり。

本様では測距の為このビームを至近側から無限側へ第2図に示方向へ走査し、それと同時に対応 配離に図示しない撮影レンスをフォーカスし、合 像に至つた時の測距信号によりこの走査行為を中 止させる事により自動焦点を行なりものとする。

この被写体而上の走査による反射光を、17の 受光レンスにより18の受光光恒変換案子上に投 影しその受光系により第3図の19,20,21 の各光点(測距部)の右への移動に対応し、19 の光点は図4の22→23の受光部への光点変化

۵ o

これを 4 8 の比較器により光点が平均的に中央になった時に High になる信号を出力する。

そして52の比較器は中央測矩部24と25の 光盤比較を行なり。

これにより 4 8 の比較で 3 点平均の測距出力を、4 9 ~ 5 1 の比較で 3 点中 2 点の測距出力を、52 の比較で中央部測距出力を得る。

そして以上各出力を53の〇R・gate で論理和を採る事により以上の測距の走査による早い方即ち近い方の合成により54端子にHigh を出力し公知の自動測距を走査途中で中止せしめて合類関定する。

前記実施例は3列距視野で2つの視野を複数多数としたが3つ以上の視野についても例えば5の

へ、20の光点は図4の24→25の受光部への 光点変化へ、21の光点は26→27の受光部へ の光点移動をもたらす。

この各光点移動に伴ない受光部光性変化即ち各フォト・トランジスタの光電流変化即ち 2 2→2 3 の移動に伴ない初め多かつた 2 8 線の電流はやがて 2 9 線の電流増加に変化する。

この各光電流は各々30~35のダイオードと36~41のトランジスタにより構成する各々カレントミラー回路により電流反転を受ける。

これにより 2 2 → 2 3 の光量変化は 2 8 → 2 9 の電流増加に、 4 2 → 4 3 の電流増加へ変換される。

これにより44額には22、24、26の受光 光量に応じた電流、45額には23、25、27 の受光光量に応じた電流が流れ、即各光点の平均 調距を行なりことが可能となる。この電流を46、 47の抵抗により電圧へ変換し、走査につれ22 →23の光量変化により44→45の電流変化即 ち44額の超圧は上昇し、45額の電圧は下降す

クリウマ 内 3 個 無 無 に 拡張 可能 で あ る 。

外光除去についても本体では略したが、類似の 同一発明人による様に考慮する引が実用上は必要 である事は計りまでも無い。

本体ではフォト・トランジスタを用いたが類似の光質変換部を用いても良い。

又実際国路上も電流に限定される事は無く、 MOS, CCD等々の梅遊を用いても類似の判定語 理が可能である事は含気までも無い。

以上脱明した様に本体では複数調距視野に基づく複数調距結果により使い易い自動調距を実現出来る。

又高感度フォト・トランジスタと高糟度が得易いカレント・ミラー回路により複数処理を並列容易に構成可能にし、単なる比較器と含せて容易なバイボーラ技術で実現出来る。

4. 図面の簡単な説明

第1 図は本体及び従来例の説明図 作 第2 図は本体の自動測距の一実施光学図 作 第3 図は本体の投光バターン図 件 第4 図は本体の処理回路例の回路図 1 7・・・・・ 受光レンズ、18・・・・・ 光電変換案子

> 出願人 キャノン株式会社 代理人 丸 島 儀 一部である。 を記述



